

2. 圧延機を支える技術

3. G2000 衝撃試験装置

G2000 衝撃試験装置は、当社が 2001 年、防衛庁（現

を損傷させる恐れがある。このような問題に対して従来のトランスファープレスでは、第 8 図に示すようなカムとリンク機構を用いて、金型と搬送装置の動きを干渉しないように連動させていた。

他方、多関節ロボットを用いたプレスラインでは、ロボットは上行程が終了の確認してからワークを取出し、下行程にセットしたことを確認してから次のプレスが動き出すという生産性の低いものになっている。また多関節ロボットは汎用を目的に作られており、大型のワークを搬送する場合は大型のロボットを使わざるを得ず、可動部質量が大きくなり、搬送速度を上げられないなどの不都合が生じている。そこで近年注目を浴びているものが、よりプレスのワーク搬送に特化した専用の搬送ロボット、つまり高速搬送装置である。

4.2 高速搬送装置の開発

自動車用パネルを安定して早く運ぶために、パラレルリンク機構を用いたパネル搬送装置を開発し、その利点を

搬送距離一つにしても、新規にプレスラインを設計する場合には、搬送効率からプレス間は短くすることが望まれるが、プレスそのもののメンテナンス性という観点からは、ある程度のスペースも要求され、これを両立する搬送距離とそのスペースに収まる搬送装置の構成は幾度も検討し直しになった。また、パラレルリンク機構のレイアウトにつ